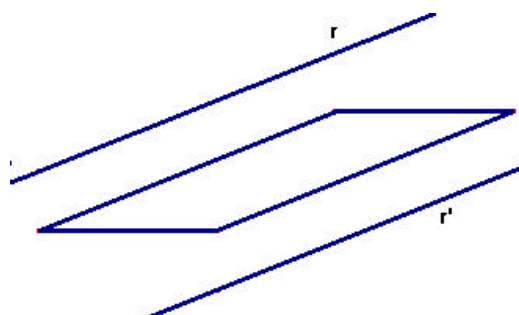


GLOBAL DE GEOMETRÍA 2º Bach. Ciencias de Ingeniería y Salud- 18 de mayo- 2004
FICHA: Global de Geometría 4

1. Calcula el punto simétrico del punto $A(1,-1,2)$ respecto del plano $\mathbf{p} \equiv x + 4y - z = 2$
2 puntos

2. Dados los puntos $A(4,0,0)$ y $B(0,2,2)$
 Comprueba que la recta que determinan r es paralela al plano de ecuación: $\mathbf{p} \equiv x - 3y + 5z = 2$.
 Calcula la distancia entre la recta y el plano.
 Halla la ecuación de la otra recta r' que está a la misma distancia de \mathbf{p} .
2'5 puntos



3. Los puntos $A(1,1,0)$ y $B(2,2,1)$ son vértices consecutivos de un rectángulo ABCD. Además se sabe que los vértices C y D están contenidos en una recta que pasa por el origen. Calcula C y D.
2'5 puntos

4. Calcula el lugar geométrico de los puntos que equidistan de los planos:

$$\begin{cases} \mathbf{p}_1 \equiv x + y - 2z = 2 \\ \mathbf{p}_2 \equiv x - 2y + z = 2 \end{cases}$$

1'5 puntos

5. Sean los planos siguientes:
$$\begin{cases} \mathbf{p}_1 \equiv x + y + z = a - 1 \\ \mathbf{p}_2 \equiv 2x + y + az = a \\ \mathbf{p}_3 \equiv x + ay + z = 1 \end{cases}$$

¿Para qué valores de a los tres planos se cortan en un punto?
 ¿Qué posición tienen los planos si $a = 1$?, ¿y para $a = 2$?

1'5 puntos

SOLUCIONES AL GLOBAL DE GEOMETRÍA 2º Bach. Ciencias de Ingeniería y la Salud-
18 de mayo- 2004 FICHA: Global 4

1. Para calcular el punto simétrico del punto A(1,-1,2) respecto del plano $\mathbf{p} \equiv x + 4y - z = 2$, necesitamos:

a) hallar la recta r perpendicular al plano que pasa por A.

b) P = proyección ortogonal de A sobre \mathbf{p} es la intersección de r y \mathbf{p}

c) El simétrico de A, A', lo calculamos teniendo en cuenta que P es punto medio de AA'.

a) para r tomamos el vector normal al plano como su vector dirección $\Rightarrow \mathbf{r} \equiv \begin{cases} x = 1 + \mathbf{I} \\ y = -1 + 4\mathbf{I} \\ z = 2 - \mathbf{I} \end{cases}$

b) hallamos la intersección de r y $\mathbf{p} \Rightarrow 1 + \mathbf{I} + 4(-1 + 4\mathbf{I}) - (2 - \mathbf{I}) = 2 \Rightarrow \mathbf{I} = \frac{7}{18} \Rightarrow \mathbf{P} \left(\frac{25}{18}, \frac{10}{18}, \frac{29}{18} \right)$

c) $\frac{25}{18} = \frac{1+x}{2} \Rightarrow x = \frac{32}{18}$, de la misma manera calculamos las demás coordenadas resultando

$$\boxed{A' \left(\frac{32}{18}, \frac{38}{18}, \frac{22}{18} \right) = A' \left(\frac{16}{9}, \frac{19}{9}, \frac{11}{9} \right)}$$

2.

a) la recta que determinan, r, tiene el vector dirección $\mathbf{v}_r = (4, -2, -2)$, lo multiplicamos

escalarmente por $n_p(1, -3, 5)$ para comprobar si son perpendiculares $\Rightarrow \boxed{\mathbf{v}_r \cdot n_p = 4 + 6 - 10 = 0}$

\Rightarrow estos dos vectores son perpendiculares, es decir el plano y la recta son paralelos.

b) Para calcular la distancia entre la recta y el plano tomamos el punto A y el plano

$$\boxed{d(r, \mathbf{p}) = d(A, \mathbf{p}) = \frac{4 - 2}{\sqrt{1 + 9 + 25}} = \frac{2}{\sqrt{35}} u = 0.34 u \text{ aprox.}}$$

c) Para hallar la ecuación de la otra recta r' que está a la misma distancia de \mathbf{p} vamos a hallar el simétrico de A respecto a \mathbf{p} , A', y después la recta r' será la que pase por A' y tenga el vector \mathbf{v}_r . Este apartado se hace exactamente igual que el ejercicio 1. Calculando primero la proyección

ortogonal de A sobre \mathbf{p} , resulta $\mathbf{P} \left(\frac{138}{35}, \frac{6}{35}, \frac{-10}{35} \right)$ y teniendo en cuenta que P es el punto

$$\text{medio de AA'} \Rightarrow \mathbf{A}' = \left(\frac{136}{35}, \frac{12}{35}, \frac{-20}{35} \right) \Rightarrow \mathbf{r}' \equiv \begin{cases} x = \frac{136}{35} + 4\mathbf{I} \\ y = \frac{12}{35} - 2\mathbf{I} \\ z = \frac{-20}{35} - 2\mathbf{I} \end{cases}$$

3.

La recta que contiene C y D es paralela al vector \vec{AB} (1,1,1) pues se trata de un rectángulo, si además pasa por el origen, la recta será: $r \equiv (\mathbf{I}, \mathbf{I}, \mathbf{I})$, así pues los puntos C y D serán de esta forma.

Para calcular el punto D vamos a hallar el producto escalar de $\vec{AD} \cdot \vec{AB} = 0 \Rightarrow \vec{AD}(\mathbf{I}-1, \mathbf{I}-1, \mathbf{I}) \cdot \vec{AB}(1,1,1) = 0 \Rightarrow \mathbf{I}-1 + \mathbf{I}-1 + \mathbf{I} = 0 \Rightarrow 3\mathbf{I} = 2 \Rightarrow \mathbf{I} = \frac{2}{3} \Rightarrow D\left(\frac{2}{3}, \frac{2}{3}, \frac{2}{3}\right)$ y C lo

calculamos teniendo en cuenta que $\vec{AB} = \vec{DC} \Rightarrow C\left(\frac{5}{3}, \frac{5}{3}, \frac{5}{3}\right)$

4. El lugar geométrico de los puntos P(x, y, z) que equidistan de los planos:

$\begin{cases} p_1 \equiv x + y - 2z = 2 \\ p_2 \equiv x - 2y + z = 2 \end{cases}$ son los planos bisectores de estos dos: se calculan de la forma siguiente: $d(P, p_1) =$

$$d(P, p_2) \Rightarrow \frac{|x - y - 2z - 2|}{\sqrt{1+1+4}} = \frac{|x - 2y + z - 2|}{\sqrt{1+4+1}} \Rightarrow |x - y - 2z - 2| = |x - 2y + z - 2| \Rightarrow$$

Quitamos las barras teniendo en cuenta que los interiores pueden tener igual o distinto signo, es decir, $(x - y - 2z - 2) = \pm(x - 2y + z - 2) \Rightarrow$ tomando una vez el signo + y otra el -, nos salen los dos planos que son: $p' \equiv y - z = 0$ $p'' \equiv 2x - y - z - 4 = 0$

5. Para saber la posición de los tres planos tenemos que saber el rango de la matriz del

sistema: Vamos a hallar el determinante de A: $|A| = \begin{vmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 2 & 1 & a \\ 1 & a & 1 \end{vmatrix} = -a^2 + 3a - 2$, que se hace 0 para los

valores $a = 1$ y $a = 2$

Por lo tanto **los tres planos se cortan en un punto cuando el sistema sea compatible y determinado, es decir, $a \neq 1$ y $a \neq 2$.**

Estudiamos la posición para $a = 1$: $A' = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 0 \\ 2 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}$, donde nos damos cuenta con las filas 1 y 3

que el sistema es incompatible, el $r(A) = 2$ y $r(A') = 3$, **los planos 1 y 3 son paralelos y el tercero los corta.**

Estudiamos la posición para $a = 2$: $r(A') = r \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 2 & 1 & 2 & 2 \\ 1 & 2 & 1 & 1 \end{pmatrix} = \begin{matrix} F_2 - 2F_1 \\ F_3 - F_1 \end{matrix} r \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} = 2$,

donde nos damos cuenta que el sistema es compatible indeterminado de rango 2, **los tres planos son distintos y se cortan según una recta.**